

DE MOTU
CORPORUM

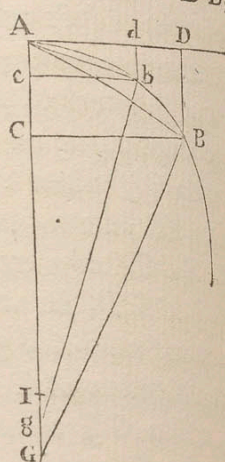
Corol. 4. Triangula rectilinea ADB , Adb sunt ultimo in triplicata ratione laterum AD , Ad , inque sesquuplicata laterum DB , db ; utpote in composita ratione laterum AD & DB , Ad & db existentia. Sic & triangula ABC , Abc sunt ultimo in triplicata ratione laterum BC , bc . Rationem vero sesquiplicatam voco triplicatæ subduplicatam, quæ nempe ex simplici & subduplicata componitur.

Corol. 5. Et quoniam DB , db sunt ultimo parallelæ & in duplicata ratione ipsarum AD , Ad : erunt areae ultimæ curvilineæ ADB , Adb (ex natura parabolæ) duæ tertiæ partes triangulorum rectilineorum ADB , Adb ; & segmenta AB , Ab partes tertiæ eorundem triangulorum. Et inde hæ areae & hæc segmenta erunt in triplicata ratione tum tangentium AD , Ad ; tum chordarum & arcuum AB , Ab .

Scholium.

Cæterum in his omnibus supponimus angulum contactus nec infinite majorem esse angulis contactuum, quos circuli continent cum tangentibus suis, nec iisdem infinite minorem; hoc est, curvaturam ad punctum A , nec infinite parvam esse nec infinite magnam, seu intervallum Af finitæ esse magnitudinis. Capi enim potest DB ut AD : quo in casu circulus nullus per punctum A inter tangentem AD & curvam AB duci potest, proindeque angulus contactus erit infinite minor circularibus. Et simili argumento si fiat DB successive ut AD^2 , AD^3 , AD^4 , AD^5 , &c. habebitur series angulorum contactus pergens in infinitum, quorum quilibet posterior est infinite minor priore. Et si fiat DB successive ut AD^2 , AD^3 , AD^4 , AD^5 , AD^6 , AD^7 , &c. habebitur alia series infinita angulorum contactus, quorum primus est ejusdem generis cum circularibus, secundus infinite major, & quilibet posterior infinite major priore. Sed & inter duos quosvis ex his angulis potest series utrinque in infinitum pergens angulorum intermediarum inferi, quorum quilibet posterior erit infinite major minorve priore. Ut si inter terminos AD^2 & AD^3 inseratur series $AD^{\frac{5}{2}}$, $AD^{\frac{3}{2}}$, $AD^{\frac{7}{2}}$, $AD^{\frac{9}{2}}$, $AD^{\frac{11}{2}}$, $AD^{\frac{13}{2}}$, &c.

AD

LIBER
PRIMUS.

$AD^{\frac{1}{2}}$, $AD^{\frac{3}{2}}$, $AD^{\frac{5}{2}}$, $AD^{\frac{7}{2}}$, $AD^{\frac{9}{2}}$, $AD^{\frac{11}{2}}$, &c. Et rursus inter binos quosvis angulos hujus seriei inferi potest series nova angulorum intermediarum ab invicem infinitis intervallis differentium. Neque novit natura limitem.

Quæ de curvis lineis deque superficiebus comprehensis demonstrata sunt, facile applicantur ad solidorum superficies curvas & contenta. Præmissi vero hæc lemmata, ut effugerem tædium deducendi longas demonstrationes, more veterum geometrarum, ad absurdum. Contraiores enim redduntur demonstrationes per methodum indivisibilium. Sed quoniam durior est indivisibilium hypothesis, & propterea methodus illa minus geometrica censetur; malui demonstrationes rerum sequentium ad ultimas quantitatum evanescentium summas & rationes, primasque nascentium, id est, ad limites summarum & rationum deducere; & propterea limitum illorum demonstrationes qua potui brevitate præmittere. His enim idem præstat quod per methodum indivisibilium; & principiis demonstratis jam tutius utemur. Proinde in sequentibus, siquando quantitates tanquam ex particulis constantes consideravero, vel si pro rectis usurpavero lineolas curvas; nolim indivisibilia, sed evanescentia divisibilia, non summas & rationes partium determinatarum, sed summarum & rationum limites semper intelligi; vimque talium demonstrationum ad methodum præcedentium lemmatum semper revocari.

Objeccio est, quod quantitatum evanescentium nulla sit ultima proportio; quippe quæ, antequam evanuerunt, non est ultima, ubi evanuerunt, nulla est. Sed & eodem argumento æque contendere posset nullam esse corporis ad certum locum, ubi motus finiatur, pervenientis velocitatem ultimam: hanc enim, antequam corpus attingit locum, non esse ultimam, ubi attingit, nullam esse. Et responsio facilis est: Per velocitatem ultimam intelligi eam, qua corpus movetur, neque antequam attingit locum ultimum & motus cessat, neque postea, sed tunc cum attingit; id est, illam ipsam velocitatem quacum corpus attingit locum ultimum & quacum motus cessat. Et similiter per ultimam rationem quantitatum evanescentium, intelligendam esse rationem quantitatum, non antequam evanescunt, non postea, sed quacum evanescunt. Pariter & ratio prima nascentium est ratio quacum nascuntur. Et summa prima & ultima est